PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11) Publication number: 63235677 A

(43) Date of publication of application: 30.09.1988

(51) Int. Cl F04B 49/08

F04B 49/00, F04B 49/02, F04B 49/06

(21) Application number: 62067115 (71) Applicant: TOKICO LTD
(22) Date of filing: 20.03.1987 (72) Inventor: ODAGIRI MEIJI

(54) AIR COMPRESSOR

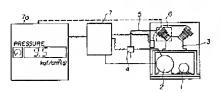
(57) Abstract:

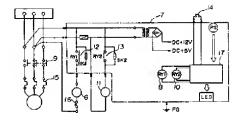
PURPOSE: To properly select the control system according to the change of the using condition by detecting the pressure in an air tank, etc. in the load operation and selecting one between the intermittent operation mode and continuous operation mode according to the result of the detection.

CONSTITUTION: When a switch 14 is operated, the exciting coil 8 of a relay RY1 in a control circuit 7 conducts, and a contact point 12 is closed, and an electromagnetic contact device 6 operates to close a contact point 9, and an electric motor 1 is started. Then, a compressor body 3 is operated to increase the pressure in an air tank 2. When it is detected by a pressure sensor PS that the pressure in the air tank 2 exceeds a lower limit value a controller 17 starts time counting. Afterwards, the controller 17 selects the continu-

ous operation mode and intermittent operation mode according to the fact that the detection value of the pressure sensor PS exceeds a standard value or not.

COPYRIGHT: (C)1988,JPO&Japio





ated Veterence 2

®日本国特許庁(JP)

印特許出顧公開

砂公開特許公報(A)

昭63-235677

Olnt, Cl.	識別記号	厅内整理番号	(0公開	昭和63年(1988)	9月30日
F 04 B 49/08 49/00 49/02 49/06	3 3 1 3 6 1 3 3 1 3 4 1	6792-3H 7367-3H 6792-3H 6792-3H	春奎請求	未請求	発明の数	1 (全6頁)

母発明の名称 空気圧縮機

②特 顾 昭62-67115

受出 頭 昭62(1987) 3月20日

砂発 明 者 小 田 切 明 治 神奈川県綾瀬市寺尾釜田1-1-6 コーポ・ケンモチ

⑪出 順 人 トキコ株式会社 神奈川県川崎市川崎区富士見1丁目6番3号

砂代 理 人 并建士 志賀 正武 外2名

明 柳 柳

1. 雅明の名称

空気圧縮機

2. 特許請求の範囲

(2) 前記検知手数は、負荷温轻開始から所定の

時間が経過した後のタンク内圧力が設定値を超えるか否かを判別して信号を出力し、前記切替手数は、前配圧力が設定値を上回る場合には断続運転モードを選択し、設定値を下回る場合には延続延転モードを選択することを特徴とする特許請求の報題第1項記載の変気圧縮機。

(3) 前紀数知手級は、食荷運転時の圧力上界平 を検知し、前紀切替手殿は、圧力上界呼が設定値 を下回る場合には避鈍運転モードを選択し、設定 似を上回る場合には避鈍運転モードを選択するこ とを特徴とする特許請求の範囲第!項記載の空気 正額機。

3. 強明の詳細な説明

「直兼上の利用分野」

本作明は空気圧縮機に係り、特に、従来から空気圧制御に使用されている圧力開閉器式、および 配動アンローダ式の両制御力式の長折を併せ持っ 空気圧縮機に関するものである。

「健米の技術」

從梁、圧縮機の圧力を新定値に維持するための

運転制御方式として、連続運転式 (自動アンロー グ式) および断鉄運転式 (圧力開閉器式) の2つ の方式が知られている。

両方式を簡単に説明すると、

連続運転式は、空気タンクの圧力が下限値位別では、空気タンクの圧力が下限値位別になると、供えば吸い込み側の弁を開放して動物の負荷を観試した状態で空気タンクの圧力の側があり、断線運転と変えをよりそれる正力関係によりまたはOPFに切替られる圧力関係方式である。機を起動しあるいは停止させる網像方式である。

そして、上記両側御方式はそれぞれ下記のよう な特徴を持っている。

(x) 遊戲制即遊程式

アンローが延続時にも意動機が回転しているから、必然的に並力ロスが生じるが、圧力低下時に迅速に空気を補給することができ、したがって、空気消費量の多い使用条件に通する。

(6) 断桅亚桩式

をそれぞれ検知し、極異樹運転時間が設定時間以上に亙って連続する場合には断続運転制御に、体止時間が設定時間以下となった場合には連続運転設定に、それぞれ自動的に切替を行うようにしたものであり、使用条件に応じて制御方式を自動的に選択することができるという長折を育している。

しかしながら上記圧解機は、長時間に互る無負 循道な、短い作止時間の後の電動機再起動といっ た好ましくない運転状況が発生して初めて選正な 側の方式への切り替えを行うものであるから、上 紀所側御方式の欠点を発金に除去するものではな かった。

米類明は上記事情に戻みて提案されたもので、 便用条件の変化に迅速に対応して的確に制御方式 を選択することのできる空気圧縮機を提供するこ とを目的とするものである。

「問題点を解決するための手段」

上記目的を通成するため、本類明は、空気を貯留するタンクの圧力が下離に適した場合に前記タンクの圧力を上昇させるべく負荷運転状態にされ、

正力が上陸に達すると 在動機が停止するから、 地力ロスが少ないが、 圧力低下時に改めて電動機 を超動するため、 退退に 空気を縮着することがで まず、 したがって、 空気消費量の少ない 健用条件 に適するが、 空気消費量が多くなると、 運動機が 頻繁に選転、 停止を繰り返すこととなって消費型 力が増し、また、 在動機が過無し易いという問題 も化じる。

「雅明が解決しようとする問題点」

しかしながら、空気圧縮機の運転条件を的酸に 危機していずれの制御方式を選択するかを判断す ることは必ずしも容易でなく、また、運転条件が 変化した場合には、空気圧縮機の交換、あるいは 改造が必要になる。

このような行張のもとに、両側御方式を併用するようにしたものとして、実開昭 5 9 — 1 4 8 4 9 1 号公報に記載された「圧縮機の領御装置」がある。

この圧積機は、巡続運転制御における無負荷巡転時間、および、断続巡転制御における伴止時間

[fr m]

上記様成によれば、空気圧縮機が負荷返転を行っている時にタンク内圧力の変化を検知することにより、空気消費量が多いか少ないかを判断することができ、この判断結果に応じて、上陸圧力に進した後に選正な制御方式選択して、次回の負荷延転まで圧縮機を特機させることができる。

「正施例」

以下、図面を参照して本発明の一実施剣を説明

TS.

京 1 図は空気圧競技の全体の構成を示すもので、 図中符号 1 は電動機、 2 は空気タンク、 3 は圧縮 機本体(図示例はレンプロ圧縮機を示す)である。

前記空気タンク2と圧縮機本体3との間には、中間に3方電磁弁4を有するアンローダ智路5が 投けられており、放アンローダ管路5は、前記3 方電磁弁4を通过することにより、前記圧縮機本体3の吸気弁(関示略)を操作するアンローダ(関示略)に対して強制的にアンローダ(関示は)は、3方電磁弁4の選ばを断つことにより、前記アンローダに内圧が知りらない状態(何等吸気弁を操作しない状態)として、吸気弁に通常の誘閉動作を行わせるようになっている。

また、符号 6 は前記電助機 1 の電源を開開する電歌接触器であって、鎮電電接触器 6 は前記電磁井 4 とともに側回回路 7 に接続されて、鉄制御回路 7 に操作されるようになっている。また、前記側御回路 7 には、ディスプレイ装置 7 ェが接続さ

前に助戦コイル8・10を択一的に運電すべく制 御助作を行うようになっている。

次いで、第3回を参照して、圧縮機の動作とと しに、前記コントーラ17における制御の内容を 説明する。

押しボタンスイッチ14を操作しない状態では、 起動機1の難解が断たれるため圧縮機が停止状態 となる。また、タンク2は、大気圧、または、ターンク-1 内に残った空気の-圧力と-なり、電磁弁4-が一 通電されていないため、アンローダ回路5が大気 関放状態となって、吸気弁が負荷状態(圧縮運転 する状態)となる。

次いで、押しボタンスイッチ 1 4 を操作すると、リレーRY 1 の助数コイル 8 が運動されて接点 1 2 が閉じられ、まらに、環境接触器 8 が作助して接点 9 が閉じられて電動機 1 が起動される。 (ta)

雄動機1の起動により、圧積機本体3が退転されてダンク2内の圧力が上昇して行く。(to~to)

圧力が下級値P & (例えば、 8 kg/on*)を超えた ことが圧力センサP S に検出されると、この検出 れて、設定圧力などの制御条件を表示させるようになっている。

次いで、第2回により前記刺復回路1の詳細な構成を説明する。

四中航程で囲まれた部分は、前記制御回路7に合せれる回路の報題を示している。 図中持号 8 は 間 対 数 3 6 を操作して 電 試 ラインの接点 9 を 明 的 3 方 電 破 介 4 の め 戦 コイル 1 1 を 操作する リレー R Y 2 の 動 戦 コイル 1 1 を 操作する リレー R Y 2 の 動 戦 コイル 1 1 を 操作する リレー R Y 2 の 動 戦 コイル 1 1 を 操作する リレー R Y 2 の 動 戦 コイル 2 は 前 記 リレー R Y 2 の も 接 点 、 符号 1 4 は 制 如 回路 7 の 電 類 を 所 附 で 変 が ラ 1 4 は 制 如 回路 7 の 電 類 数 1 の 電 類 5 は か と を 時 附 す る サーマル リレー 、 符号 1 8 は そ の と 検 点 で める。

前記動在コイル8・10はコントーラー7に接続されており、はコントーラー7は、前記空気タンク2めるいはこれに遊運された空気管路(すなわち、空気タンクと毎圧となっている部分)の圧力を放出する圧力センサPSの検出信号によって、

信号の人力によって、前記コントーラ17に内蔵 されたタイマ(図示略)がスタートして計略を開 始する。 (t.)

延伸時間でが経過したことを発作として、圧力 センサアSの検出値を再度コントーラしてに洗み 込み、この時点の圧力が所定の設定値、すなわち、 下限低Plと上限数Phとの間の基準圧力値Pr (例えば9kg/am*)を超えるか否かを判断する。 そして、留示の場合、測定された圧力アメが前に 哲雄圧力Pr 組えていないため、コントーラ 1 7 が連続型転頭御(吸気弁を開放した状態で待機す るモード)に設定すべまあると判断する。すなわ ち、圧縮機が所定時間運転されているにもかかわ らず圧力が上昇しない場合、タンクし内の空気が 多位に消収されていることになり、したがって、 このような使用条件においては、一旦上級圧力P h に建しても、短時間で黄荷道程に入る可能性が 高いため、連続運転制御をすべまでるとの判断が 下され、この判断結集がコントローラーでに記憶 される。なお、記基準圧力値PFは、前記上降位

Ph に可能な限り近いことが望ましく、少なくとも、 磊降圧力値 Pr から上限値 Ph まで圧力が上昇する間に、コントーラ 1 7が、圧縮機 1 を断続 延転すべきか 西級運転すべきかを判断し、かつ、この判断に基づいて電磁弁 4 などを切り替えることができる段度に設定されている。(t 1)

アンローダ開放状態で運動機!を回転させなか ら待機すると、空気の消費に伴って徐々に圧力が

巡标に入るまでに間隔が空くから、 断続選転制御をすべきであるとの判断が下される。 (t 。)

上級圧Phに達することにより、 電助機!を停止させるべく回路が操作される。 すなわち、リレーRY1の助理コイル8の超電を断っことにより、助世コイル6が解鍵されて検点9が開放され、電助機!が停止する。 (t。)

世動機1が停止した状態で特機し、空気が消費されてタンク-2内の圧力が下降氏をすまで圧力が低下すると、電動機1を起動すべくリレーRYIの助散コイル8を通程する。 (t 7)

以下、前記 t , ~ t , と同様の制御を繰り返す。 なお、第 4 図に上記制御のフローチャート会示す。

このフローチャートに従って上紀制御動作を再度簡単に説明すると、元項無を投入して(Siepi)、作しボタンスイッチ14を操作すると(Siepi)圧 精機が運転を開始して圧力が上昇し、投定時間で経過した後の圧力がタンク1内の圧力が下限Pl(8kg/cm²)に達すると基準時間での計時が服始

低下し、下限値P e まで圧力が低下した旨の信号が圧力センサPSから入力されると、コントローラー7がリレーRY2の動揺コイル10を通道し、
吸気がに内圧が加わらない状態(タンクの圧力に
よる強制的な開放を解除した状態)となるように
3 力電離か4を切り替える。この切り替えにより、
圧鉱機本体3が停機状態から負荷通伝状態に入り、
削記し、の場合と同様に時間下の針時がスタート
する。 (しょ)

され、時間でが経過した後の圧力を基準圧力Pr (9 kg/cm²)と比較して(S tap2)、これを超える 場合には、圧力開閉能式(新統温板)の別節モード にすべきとの判断がまれ(S tep4)、超えない場合 には自動アンローダ式(連続温転)の設定モードに すべきとの判断がまれる。(S tap5)

おらに、圧力が上限数Phに過すると(Step8)、 前足圧力開閉器式の場合には、圧縮機を瞬間的に アンロード状態として質動機1を停止させ(Step 1)、自動アンローダ式の場合には、電動機1を短 短した重速アンロード運転を行う(Step8)。なお、 初述のように、電動機停止時に瞬間的にアンロード が状態とすることにより、耐緩側をによる(図の が状態とすることにより、可能性による(図の を持続させて、電動機1の慣性による(図の を持続させて、電動機1に付護したファン ク内の圧力が下階値よりにたことが検知を ちと再度負荷運転に入り(Step8)、その後、前記 Step2~Step9の動作を繰り返す。

「頭明の皮形皮施例」

- (:) 負荷運転時の圧力配化の判断方式は上記一 実施例の方式に限定されるものではなく、例えば、 (a) 単位時間当たりの圧力上昇量を基準値と比 校し、基準値を上回る場合には断続運転モードを 選択し、基準値を下回る場合には連続運転モード (b) 圧力センサから得られる圧力データを張分 した値(すなわち圧力上昇の傾き)を基準値と比較 し、基準値を上回る場合には、断続運転モードを 選択し、基準値を下回る場合には、断続運転モードを 選択する。
- (a) 負荷運転に入った後、所定の圧力に導するまでの時間を引定し、所定の時間以上を要する場合には連続弧転モードを選択し、所定の時間以下で所定圧力に到途した場合には新鉄遮転モードを選択する。
- (ii) 本発明の制御方式は、上記一変施例のレシブロ圧結構のみならず、例えば、本出版人の先版に係る特別昭58-580号公報に記録された協治式圧積機、あるいは、特別昭60-24708 2号公報に記憶されたスクロール式圧積機などの

「死朝の効果」

以上の説明で明らかなように、本発明は、圧縮機がタンク圧力の低下によって負荷運転に入った時の圧力変化状態に応じて、圧力上昇後の待機状態における返転モードを断続遅転モードもしくは返続延転モードに切り替えるようにしたから下記の効果を奏する。

- (a) 空気の消費量が多い場合には、度ちに負荷基 転状態に入ることが可能なアンロード状態で待機 することにより迅速にタンクに空気を輸充し、重 た、また、空気の消費量が少ない場合には、電助 機を停止させた状態で待機して、アンロード単伝 が長時間続くことによる電力消費を防止すること ができる。
- (b) 空気消費量が多い場合にアンロード状態で待機するように役定されるから、圧縮機が起動する 回数が必要是小限となり、起動時に必然的に生じる大理流、およびこれに伴う発熱、さらに、このような原因による電動機の消耗を抑えることがでまる。

ような、他の方式の容貌式圧縮機にも適用し得るのはもちろんである。そして、この場合、アンロード延転は、圧縮機の吸い込み傾に投けられた容 取調整弁を設って吸い込み空気量を減少させた運 転状盤を言うものとする。

- (iii) 飼御団路の具体的構成は上記一支施例のものに限定されず、等処の動作を行い得る他の回路を採用するようにしてもよい。

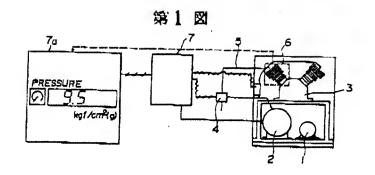
4. 四回の簡単な規則

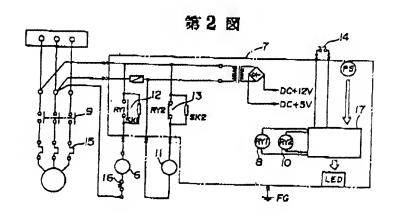
第1回ないし第1回は本発明の一套施例を示す もので、第1回は全体の構成を示す側面図、第2 図は例毎回野の回路図、第3回は例如回路の助作 と圧力変化とを示すタイミングチャート、第4回 は例毎時作のフローチャートである。

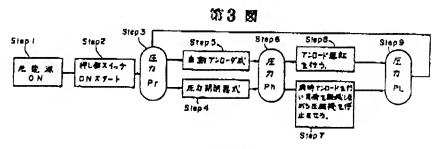
1 …… 世動機、 2 …… 空気タンク、 3 …… 圧縮 機本体、 4 …… 3 方面截弁、 5 …… アンローダ智 路、 6 …… ជ 鉄接触器、 7 …… 料毎回路、 1 7 … … コントローラ、 R Y 1 ・ R Y 2 … … リレー、 P S … … 圧力センサ。

出願人 トキコ 株式 会社

待開昭63-235677(6)







第4 國

